

5月25日(金)必着

ロボットの基本設計書

ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

競技規則を確認した

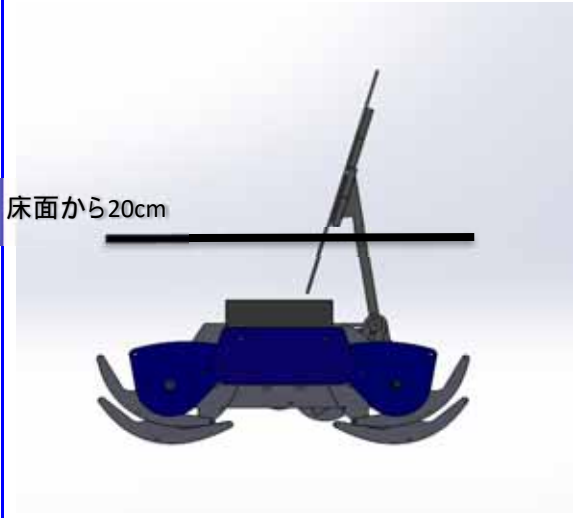
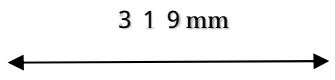
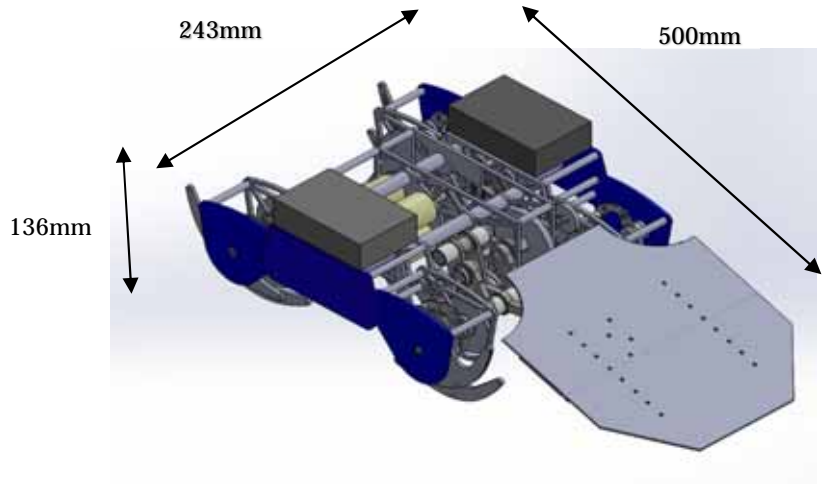
添付あり

Ver1.0

ロボット名(フリガナ) 15文字以内 (フリガナ) ブルーウィン ロボット名 Blue Win すでに提出しているエントリーシートと同じ事	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) キンキダイガクロボットケンキュウカイ 近畿大学ロボット研究会
--	--

電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

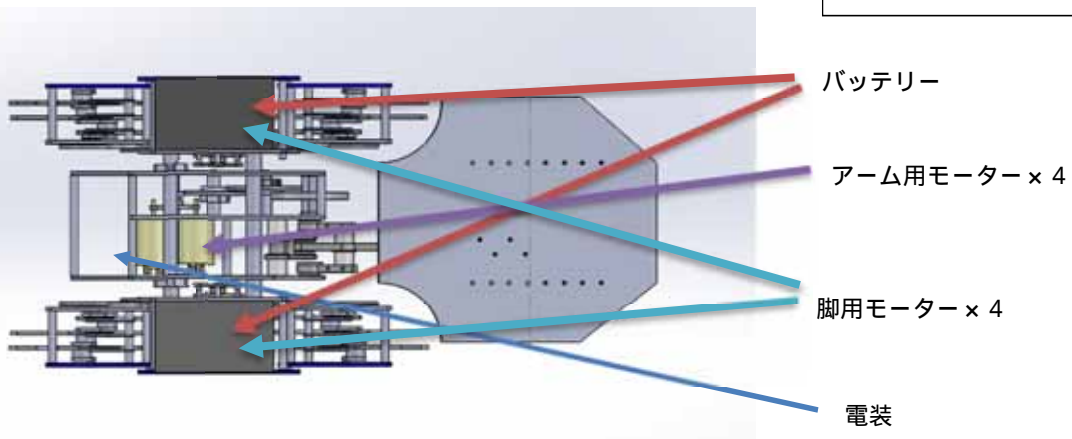
競技開始姿勢
 計量時、競技開始時にはアームをあげるにより、規定の寸法を満たします。試合開始と同時にプロポからのアームによる可動で通常状態に移行します



スペック

- 機体寸法(幅×奥行き×高さ)
243mm × 319mm × 357mm
- 脚
3相4足ヘッケンリンク
RS-380PH
モーター左右各2個合計4個
- アーム
4節リンク
RS-380PH モーター4個
- 重量
3250 ± 40g
- 電装部
電源: RiFe6.6V × 2本
制御: MC402CR × 3
通信: FutabaR2106GF
(2.4GHz S-FHSS方式)

スタート時



5月25日(金)必着

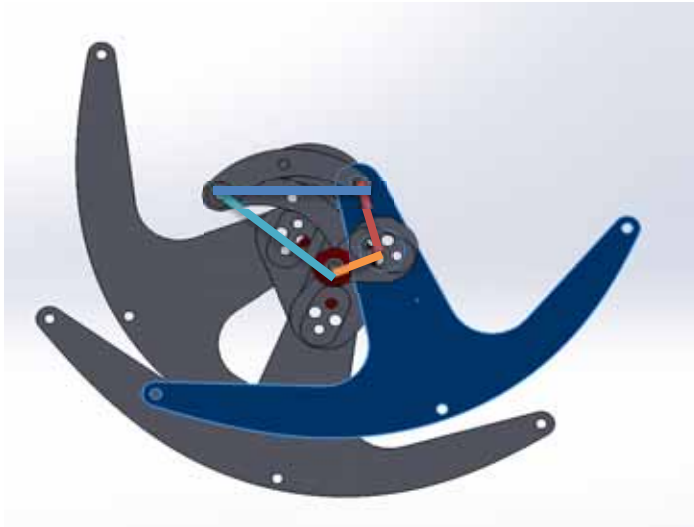
ロボットの基本設計書

添付

Ver1.0

A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

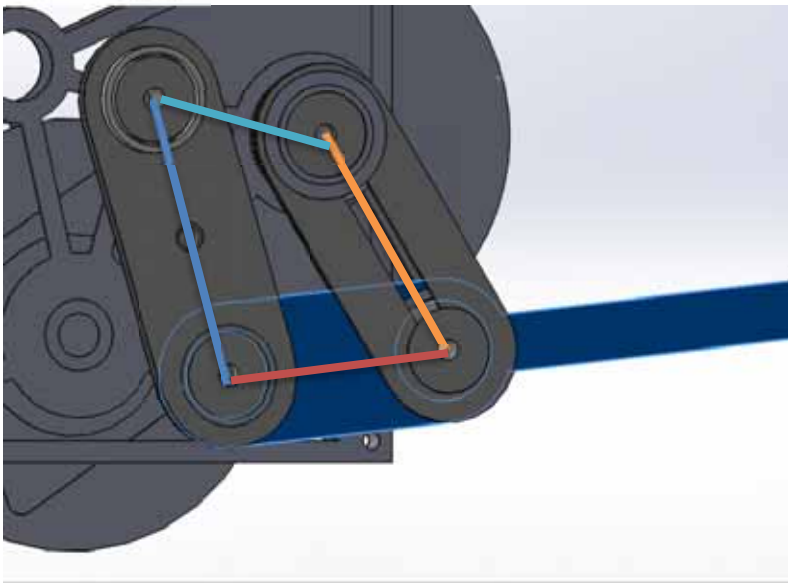
脚機構



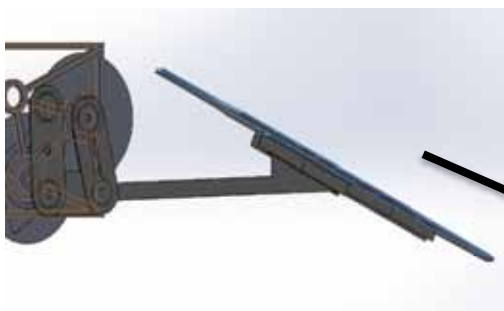
脚機構にはヘッケンリンクを用い、120度ずつずらした3位相で1セットとし、4セット12脚で歩行する

- 従動節
- 駆動節
- 中間節
- 固定節

アーム機構



4節リンクを用いたアームで、駆動節がモーターからの動力により回転し、従動節に接続された揺動節が作動し、揺動節の延長部をアームの作動面とする。これによりアームの作動面は2点の円弧中心を持つ連続した曲線を通過する。アーム作動面が任意のタイミングで床面から20cmの高さを通過する。



アームの経路